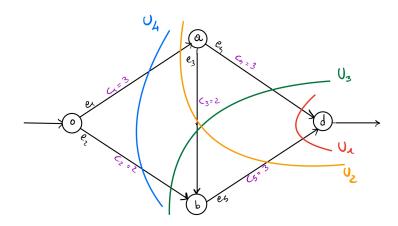
Homework 1

Giulio Nenna (s245717@studenti.polito.it)

November 18, 2020

Esercizio 1.



Tutti i possibili path o-d sono i seguenti:

1.
$$p_{(1)} = o - a - d$$

2.
$$p_{(2)} = o - b - d$$

3.
$$p_{(3)} = o - a - b - d$$

I possibili cut e annesse capacità sono:

$$U_1 = \{d\}$$
 $C(U_1) = 5$
 $U_2 = \{a, d\}$ $C(U_2) = 5$
 $U_3 = \{b, d\}$ $C(U_3) = 7$
 $U_4 = \{a, b, d\}$ $C(U_4) = 5$

(a) Tutti i possibili colli di bottiglia del grafo hanno capacità pari a 5, quindi per ostruire qualsiasi tipo di flow unitario da o a d bisogna eliminare una capacità C^* tale che

$$C^* < 4$$

(b) Dal momento che vale il teorema del $Max\ Flow$ - $Min\ Cut$, le due unità di capacità devono essere distribuite in modo tale da aumentare lacapacità del minimo taglio. Poiché ci sono ben tre tagli su 4 che rappresentano un minimo taglio (U_1, U_2, U_4) è necessario aumentare la capacità su archi in comune a questi tre tagli.

Una scelta possibile potrebbe essere quella di aggiungere un'unità di capacità ciascuno agli archi e_1 ed e_4 in modo tale che i tagli risultino:

$$U_1 = \{d\}$$
 $C(U_1) = 6$
 $U_2 = \{a, d\}$ $C(U_2) = 6$
 $U_3 = \{b, d\}$ $C(U_3) = 9$
 $U_4 = \{a, b, d\}$ $C(U_4) = 6$

Aumentando in questo modo il massimo troughput da 5 a 6

(c) Assegnati i seguenti delay a ciascun arco:

$$d_1(x) = d_5(x) = x + 1,$$
 $d_3(x) = 1,$ $d_2(x) = d_4(x) = 5x + 1$

e definendo con z_i il flusso sull'i-esimo path, si calcola il delay complessivo su ciascun path:

$$d_{p_1} = 6z_1 + z_3 + 2$$

$$d_{p_2} = 6z_2 + z_3 + 2$$

$$d_{p_3} = 2z_3 + z_1 + z_2 + 3$$

Si calcola ora l'equilibrio di Wardrop considerando che $z_1 + z_2 + z_3 = 1$ (quindi che $z_1 + z_2 = 1 - z_3$)e che il delay su ciascun path con flusso non nullo deve essere minore di qualsiasi altro delay.

$$z_1 < 0 \Rightarrow 6z_1 + z_3 + 2 \le 2z_3 + z_1 + z_2 + 3, \Rightarrow z_1 \le \frac{1}{3}$$

$$z_3 > 0 \Rightarrow \qquad 2z_3 + z_1 + z_2 + 3 \le 6z_1 + z_3 + 2 \qquad \Rightarrow z_1 \ge \frac{1}{3}$$
$$2z_3 + z_1 + z_2 + 3 \le 6z_2 + z_3 + 2 \qquad \Rightarrow z_2 \ge \frac{1}{3}$$

$$z_2 > 0 \Rightarrow 6z_2 + z_3 + 2 \le 2z_3 + z_1 + z_2 + 3 \Rightarrow z_2 \le \frac{1}{3}$$

Queste condizioni implicano che un possibile vettore di flusso che soddisfi le condizioni di Wardrop sia il seguente:

$$z_{\text{Wardrop}} = z_W = \left(\frac{1}{3}, \frac{1}{3}, \frac{1}{3}\right)$$

Il ritardo totale che deriva da questo vettore di flusso è dato da:

$$\frac{2}{3}\left(\frac{2}{3}+1\right)+\frac{5}{9}+\frac{1}{3}+\frac{1}{3}+\frac{5}{9}+\frac{1}{3}+\frac{2}{3}\left(\frac{2}{3}+1\right)=\frac{13}{3}$$

(d) Calcolare l'ottimo di sistema equivale a minimizzare il ritardo totale in funzione del flusso su ciascun path o - d:

$$\min_{z}(z_1+z_3)(z_1+z_3+1)+(5z_2^2+z_2)+(z_3)+(5z_1^2+z_1)+(z_2+z_3)(z_2+z_3+1)$$

Utilizzando la condizione di flusso unitario $(z_1 + z_2 + z_3 = 1)$ si ottiene:

$$\min_{z} (1 - z_2)(2 - z_2) + (5z_2^2 + z_2) +$$

$$+ (1 - z_1 - z_2) + (5z_1^2 + z_1) + (1 - z_1)(2 - z_2) =$$

$$\min_{z} 3(2z_1^2 - z_1) + 3(2z_2^2 - z_2) + 5$$

Da cui si deduce:

$$z_1 = \frac{1}{4} \qquad \qquad z_2 = \frac{1}{4}$$

Quindi:

$$z_{\text{Sistema}} = z_S = \left(\frac{1}{4}, \frac{1}{4}, \frac{1}{2}\right)$$

Questa configurazione dei flussi produce un ritardo totale dato da:

$$\frac{3}{4} \left(\frac{3}{4} + 1 \right) + \frac{1}{4} \left(\frac{5}{4} + 1 \right) + \frac{1}{2} + \frac{1}{4} \left(\frac{5}{4} + 1 \right) + \frac{3}{4} \left(\frac{3}{4} + 1 \right) = \frac{17}{4}$$

(e) Il costo totale dell'anarchia è dato dal rapporto tra il il ritardo totale dell'ottimo di sistema e il ritardo totale dell'equilibrio di Wardrop

$$\frac{\frac{13}{3}}{\frac{17}{4}} = \frac{52}{51}$$

(f) Siano $f_{e_i}^*$ e $f_{e_i}^{(w)}$ i flussi su ciascun arco e_i rispettivamente nella configurazione dell'ottimo di sistema e in quella di equilibrio di Wardrop. Sia il ritardo totale su ciascun arco e_i definito come $C_{e_i}(f_e) = d_{e_i}f_{e_i}$. La configurazione ottimale dei pedaggi per ottenere un costo dell'anarchia unitario è la seguente:

$$\omega_{e_i} = C'_{e_i}(f_{e_i}^*) - d_{e_i}(f_{e_i}^*) = f_{e_i}^* d'_{e_i}(f_{e_i}^*)$$

che nel caso specifico si traduce in:

$$\omega_{e_1} = \frac{3}{4}1 = \frac{3}{4}$$

$$\omega_{e_2} = \frac{1}{4}5 = \frac{5}{4}$$

$$\omega_{e_3} = 0$$

$$\omega_{e_4} = \frac{5}{4}$$

$$\omega_{e_4} = \frac{3}{4}$$

Esercizio 2.

(a) La matrice dei pesi W è la seguente:

$$W = \begin{bmatrix} a & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

la matrice dei pesi normalizzata è data da:

$$\omega = \begin{pmatrix} a+1\\2\\1\\2 \end{pmatrix} \qquad \Rightarrow \qquad P = \begin{bmatrix} \frac{a}{a+1} & \frac{1}{a+1} & 0 & 0\\0 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2}\\0 & 0 & 0 & 1\\\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Di conseguenza il laplaciano è dato da:

$$L = D - W = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

(b) La dinamica di opinione di French-De Groot è data da:

$$x(t+1) = Px(t)$$

dove $x(t) = (x_1(t), x_2(t), x_3(t), x_4(t))$ e $x_i(t)$ rappresenta il valore dell'opinione del nodo i al tempo t.

(c) Affinchè l'opinione su \mathcal{G} converga ad un consenso il grafo deve essere fortemente connesso ed aperiodico. Date le ridotte dimensioni del grafo è possibile verificare queste due proprietà manualmente, notando che è possibile raggiungere qualsiasi nodo a partire da qualsiasi posizione sul grafo e che ad esempio il nodo 4 ha un ciclo di lunghezza 2 e un altro di lunghezza 3. Connessione ed aperiodicità sono indipendenti dal valore di a pertanto vale:

$$\lim_{t \to \infty} x(t) = \pi' x(0) \qquad \forall a \ge 0$$

Dal momento che \mathcal{G} è bilanciato la misura di probabilità invariante π è proporzionale al vettore ω . In particolare:

$$\pi = \frac{\omega}{\mathbb{Z}'\omega} = \begin{pmatrix} \frac{a+1}{a+6} & \frac{2}{a+6} & \frac{1}{a+6} & \frac{2}{a+6} \end{pmatrix}'$$

Pertanto il valore del consenso converge ad un valore finito fintanto che $a \neq -6$, condizione automaticamente verificata dal momento che $a \geq 0$

(d) Nel caso particolare in cui a = 0 si ha:

$$\pi = \begin{pmatrix} \frac{1}{6} & \frac{1}{3} & \frac{1}{6} & \frac{1}{3} \end{pmatrix}'$$

Per cui, date le condizioni iniziali x(0), il consenso raggiunge il seguente valore:

$$\lim_{t \to \infty} x_i(t) = \pi' x(0) = \frac{1}{3} \qquad \forall i = 1 \dots 4$$

(e) Poiché il consenso viene raggiunto $\forall a \geq 0$, date le condizioni iniziali x(0), vale la seguente:

$$\lim_{t \to \infty} x_1(t) = \pi' x(0) = \frac{1}{a+6} (-a+1+2-1+2) = \frac{2-a}{a+6}$$

segue quindi che:

$$\lim_{t \to \infty} x_1(t) \le 0 \qquad \Rightarrow \qquad \frac{2-a}{a+6} \le 0 \qquad \Rightarrow \qquad a \ge 2$$

(f) Date $x_i(0)$ variabili aleatorie indipendenti e identicamente distribuite tali che $Var(x_i(0)) = 1 \ \forall i = 1 \dots 4$, vale la seguente:

$$\lim_{t \to \infty} x_1(t) = \frac{a+1}{a+6} x_1(0) + \frac{2}{a+6} x_2(0) + \frac{1}{a+6} x_3(0) + \frac{2}{a+6} x_4(0)$$

Poiché le variabili sono i.i.d. e $Var(x_i(0)) = 1 \ \forall i = 1 \dots 4 \ \text{vale}$:

$$Var\left(\lim_{t \to \infty} x_1(t)\right) = \left(\frac{a+1}{a+6}\right)^2 Var(x_1(0)) + \left(\frac{2}{a+6}\right)^2 Var(x_2(0)) + \left(\frac{1}{a+6}\right)^2 Var(x_3(0)) + \left(\frac{2}{a+6}\right)^2 Var(x_4(0)) =$$

$$= \frac{a^2 + 2a + 10}{(a+6)^2} = v(a)$$

Essendo v(a) una funzione convessa, si verifica facilmente che raggiunge un minimo per:

$$a = \frac{4}{5}$$

Che rappresenta il valore di a per cui viene minimizzata la varianza del consenso.

Esercizio 3.

(a) Dal momento che il grafo in analisi è un grafo fortemente conneso e aciclico la dinamica di French-De Groot convergerà ad un consenso come visto per il secondo esercizio. Poichè il grafo è undirected la misura di probabilità invariante è proporzionale al vettore ω , quest'ultimo è facilmente calcolabile in quanto corrisponde in questo caso al vettore dei gradi uscenti di ogni nodo. In particolare:

$$\omega = (1, 3, 3, 4, 3, 4, 2, 2, 3, 1, 3, 6, 1, 2, 1)$$
$$\pi = \frac{1}{38}\omega$$

quindi dal momento che il vettore degli stati iniziali è dato da:

$$x(0) = (0, 0, 0, 0, 0, -1, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0)$$

il valore del consenso sarà:

$$\lim_{t \to \infty} x_i(t) = (\pi' x(0))_i = \frac{6-4}{38} = \frac{1}{19} \qquad \forall i = 1 \dots 15$$

(b) Il seguente codice MATLAB produce una simulazione della dinamica di French-De Groot assegnando i due nodi stubborn {Strozzi, Medici} e fornendo una rappresentazione grafica della dinamica tramite la colorazione progressiva dei nodi in funzione della loro opinione

```
close all
clear all
clc
%Costruzione della matrice di adiacenza
W = zeros (15);
W(1,12)=1; W(12,1)=1; W(3,2)=1; W(2,3)=1; W(13,2)=1;
W(2,13)=1; W(14,2)=1; W(2,14)=1; W(12,3)=1; W(3,12)=1;
W(14,3)=1; W(3,14)=1; W(12,4)=1; W(4,12)=1; W(4,15)=1;
W(15,4)=1; W(5,14)=1; W(14,5)=1; W(5,15)=1; W(15,5)=1;
W(6,7)=1; W(7,6)=1; W(6,12)=1; W(12,6)=1; W(15,6)=1;
W(6,15)=1; W(13,8)=1; W(8,13)=1; W(15,8)=1; W(8,15)=1;
W(9,15)=1; W(15,9)=1; W(11,10)=1; W(10,11)=1; W(10,15)=1;
W(15,10)=1; W(13,14)=1; W(14,13)=1;
```

```
'Ridolfi', 'Albizzi', 'Ginori', 'Barbadori',
  'Acciaiuoli', 'Salviati', 'Pazzi', 'Guadagni',
   'Castellani', 'Strozzi', 'Medici'}';
index=[1:15]';
x=zeros(15,1); %Vettore di opinioni
%Inserisco i due nodi stubborn
x(15)=1;
x(14) = -1;
%Costruzione del Grafo in un oggetto graph
NodeTable=table(index, Names, x); %Informazioni sui nodi
G=graph(W, NodeTable);
%------
%Colorazione dei nodi
color=zeros(15,3);
for i=1:15
   if x(i) > 0
       color(i,1)=x(i);
    else
       color(i,3) = abs(x(i));
    end
end
plot(G, 'NodeLabel', G.Nodes.Names,
        'NodeColor', color,
        'MarkerSize', 10 )
%-----Calcolo della dinamica di averaging con nodi stubborn------
w=W*ones(15,1);
D=diag(w);
P=D\setminus W;
x_{curr}=x(1:13);
                      %x(t)
i=1;
                       %contatore
                      %iterazioni massime della simulazione
MaxIter=100;
tol=10e-4;
                      %Tolleranza come criterio di stop della simulazione
Q=P(1:13,1:13);
                      %Matrice Q della dinamica
Eu=P(1:13,14:15)*x(14:15); %Fattore Eu che dipende dai nodi stubborn
x_real=(eye(13)-Q)\Eu; %Calcolo del vettore delle
                       %opinioni limite reale secondo il teorema
x_next=zeros(13,1);
                       %x(t+1)
err=1:
X=zeros(13, MaxIter); %Matrice degli stati dei nodi nel tempo
                      %Inizializzazione della matrice
X(:,1)=x_{curr};
while(i<MaxIter && err>tol)
```

```
x_next=Q*x_curr+Eu; %DINAMICA DI AVERAGING CON NODI STUBBORN
   err=norm(x_next-x_curr)/norm(x_next);
   G.Nodes.x(1:13)=x_next;
   x_curr=x_next;
   i=i+1;
   X(:,i)=x_curr;
   %-----Plot del grafo-----
   color=zeros(15,3);
   for j=1:15
       if G.Nodes.x(j)>0
          color(j,1) = G.Nodes.x(j);
       else
          color(j,3) = abs(G.Nodes.x(j));
       end
   end
   plot(G, 'NodeLabel', G.Nodes.Names,
          'NodeColor', color,
          'MarkerSize', 10 ,
          'NodeFontSize', 10)
   title('Evoluzione delle opinioni nella simulazione della dinamica')
   pause (0.5);
end
X=X(:,1:i); %Riduzione delle dimensioni per salvare spazio
t=1:i
for k=1:13
figure(2)
hold on
plot(t, X(k,:), 'Linewidth', 2)
title('Traiettorie delle opinioni di ciascun nodo (non stubborn)')
xlabel('Tempo')
ylabel('Opinione')
legend(Names(1:13))
%-----
%Calcolo dell'errore rispetto al valore reale ottenuto dal teorema
```

```
x_sym=G.Nodes.x(1:13)
x_real
err_rel=norm(x_real-x_sym)/norm(x_real)
%Plot del grafo con opinioni reali
G.Nodes.x(1:13)=x_real;
for i=1:15
        if G.Nodes.x(i)>0
            color(i,1) = G.Nodes.x(i);
            color(i,3) = abs(G.Nodes.x(i));
        end
end
    figure(3)
    plot(G, 'NodeLabel', G.Nodes.Names,
            'NodeColor', color,
            'Markersize', 10,
            'NodeFontSize', 10)
    title('Convergenza delle opinioni calcolata direttamente')
```

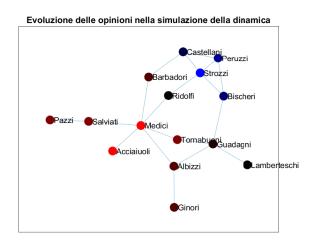


Figure 1: Stato delle opinioni dopo 2 iterazioni

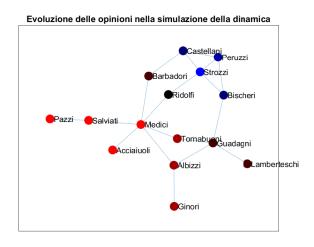


Figure 2: Stato delle opinioni dopo 25 iterazioni

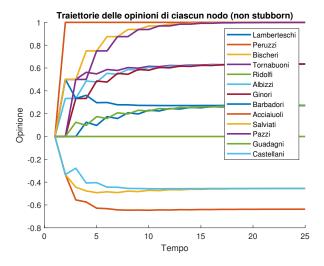


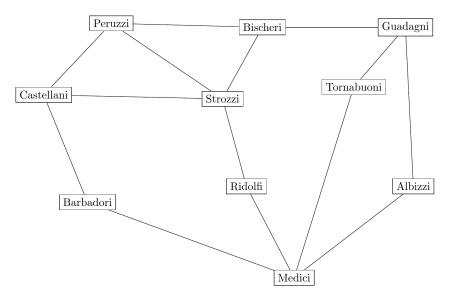
Figure 3: traiettoria delle opinioni

(c) Per calcolare analiticamente il vettore di equilibrio della dinamica di averaging con insieme di nodi stubborn dato da

$$S = \{Medici, Strozzi, Castellani, Guadagni\}$$

ci si può avvalere dell'analogia con le reti elettriche ed effettuare alcune semplificazioni.

Si può inizialmente andare ad effettuare un operazione di *Glueing* sui nodi che ricevono influenza in maniera univoca da un unico nodo, in particolare:



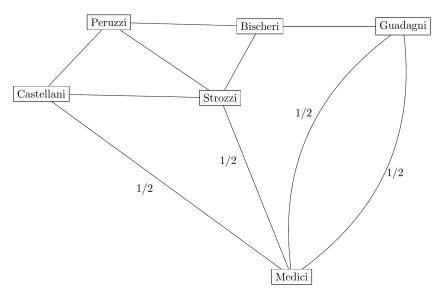
 $x_{\text{Lamberteschi}} = x_{\text{Guadagni}}$

 $x_{\text{Albizzi}} = x_{\text{Ginori}}$

 $x_{\text{Salviati}} = x_{\text{Pazzi}} = x_{\text{Medici}}$

 $x_{\text{Acciaiuoli}} = x_{\text{Medici}}$

Il grafo può quindi essere ulteriormente semplificato andando ad eliminare i nodi {Barbadori, Ridolfi, Tornabuoni, Guadagni} e aggiornando di conseguenza i pesi degli archi:



Risulta quindi evidente che, dal momento che i nodi Peruzzi e Bischeri sono esclusivamente influenzati da nodi stubborn con opinione u=-1, necessariamente:

$$x_{\text{Peruzzi}} = x_{\text{Bischeri}} = -1$$

Sfruttando ora l'analogia con la rete elettrica è possibile reintrodurre i nodi eliminati tramite la regola della serie, in particolare per il nodo Barbadori vale:

$$\Phi_{\mathrm{Medici,\ Castellani}} = \frac{1}{2} \left(x_{\mathrm{Medici}} - x_{\mathrm{Castellani}} \right) = 1 = \Phi$$

Quindi necessariamente

$$\Phi = 1 = 1 (x_{\text{Medici}} - x_{\text{Barbadori}}) \Rightarrow$$

 $\Rightarrow x_{\text{Barbadori}} = 0$

Analogamente per il resto dei nodi eliminati con la regola della serie vale:

$$x_{\text{Barbadori}} = x_{\text{Ridolfi}} = x_{\text{Tornabuoni}} = x_{\text{Albizzi}} = 0$$